

単軸電動アクチュエータ

LJ1H Series

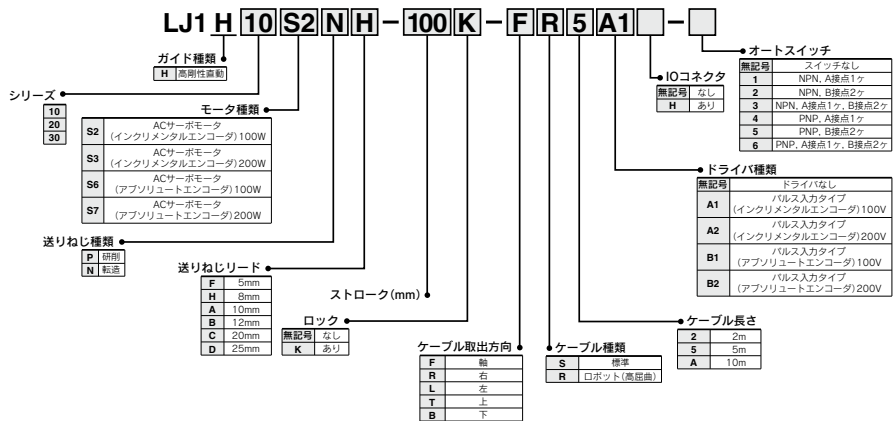
高剛性直動ガイド



シリーズ	モータ種類	ガイド種類	取付姿勢	型式	送りねじリード mm		ページ
					研削ボールねじ	転造ボールねじ	
LJ1H	標準モータ	高剛性直動ガイド	水平	LJ1H10	12	12	P.790~
				LJ1H20	10 20	10 20	P.794~
				LJ1H30	25	25	P.802~
			垂直	LJ1H10	8 12	8 12	P.806~
				LJ1H20	5 10	5 10	P.814~
				LJ1H30	10	10	P.822~

- オプション P.826
- 構造図 P.827~
- 取付方法 P.830~
- たわみデータ P.833

品番構成



上表は、品番構成記号の意味を表すもので、型式選定には使えませんのでご注意ください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6
- LZ
- LC3F2
- D-
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

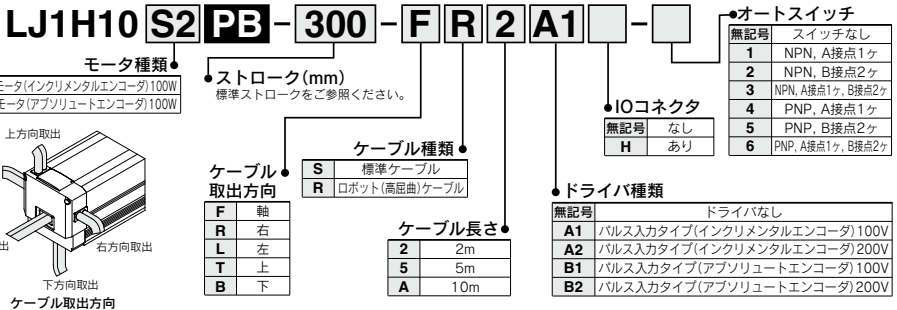
研削ボールねじ

φ12mm/リード12mm

LJ1H10 Series



型式表示方法



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.2	6.0	6.8	7.5	8.3
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		10				
	最大速度	mm/s		600				
	繰返し位置決め精度	mm		±0.02				
主要部品	モータ			ACサーボモータ(100W)				
	エンコーダ			インクリメンタル/アブソリュート方式				
	送りねじ			研削ボールねじ φ12mm リード12mm				
	ガイド			高剛性直動ガイド				
ドライバー	型式			LECS□□□□(詳細P.885)				

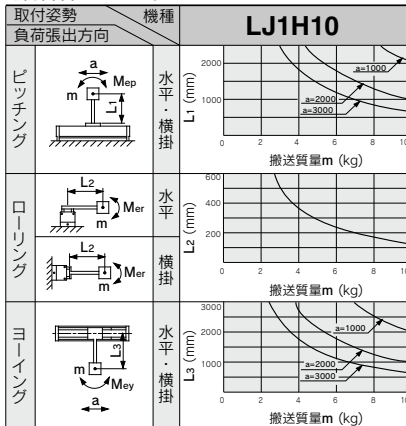
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量(kg)
 a : ワークの加速度(mm/s²)
 Me: 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

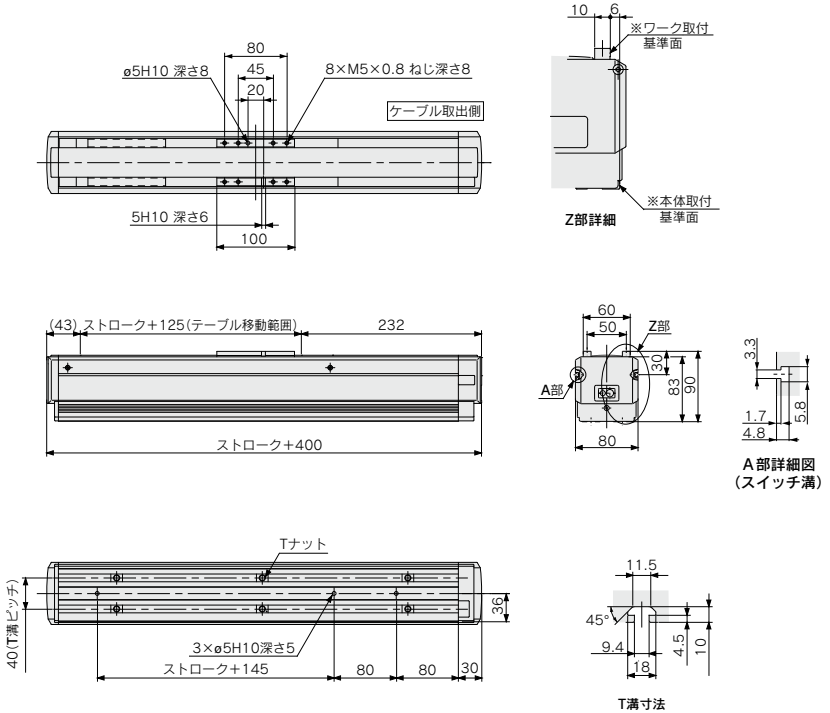
最大負荷の場合

ドライバー種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバー種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H10□PB

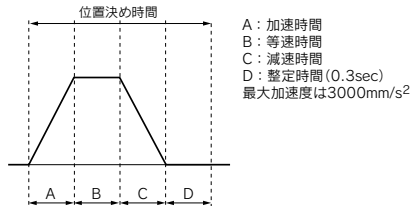


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

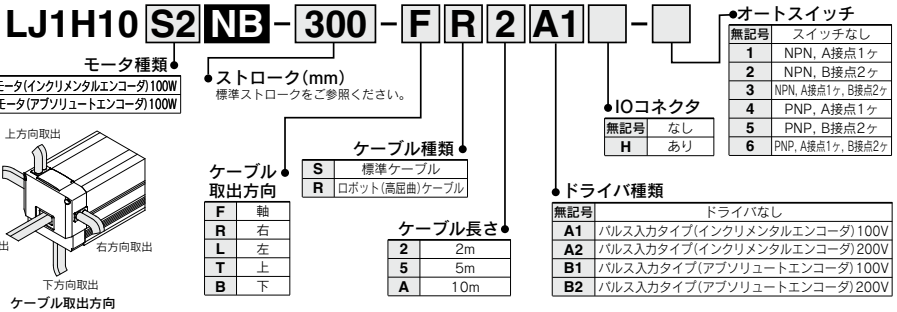
転造ボールねじ

φ12mm/リード12mm

LJ1H10 Series



型式表示方法



仕様

性能	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
	本体質量	kg	5.2	6.0	6.8	7.5	8.3
性能	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg	10				
	最大速度	mm/s	600				
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05				
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式					
	送りねじ	転造ボールねじ φ12mm リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
モータ/ねじ間結合	カップリング付						
ドライバ	型式	LECSI□□-□(詳細P.885)					

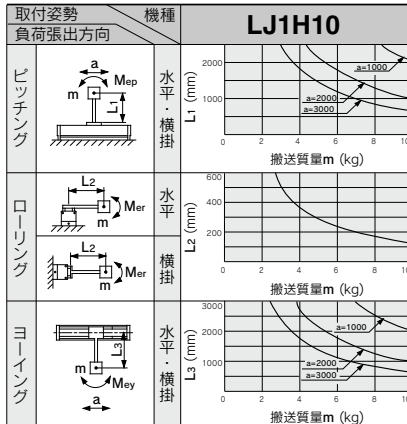
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動許モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

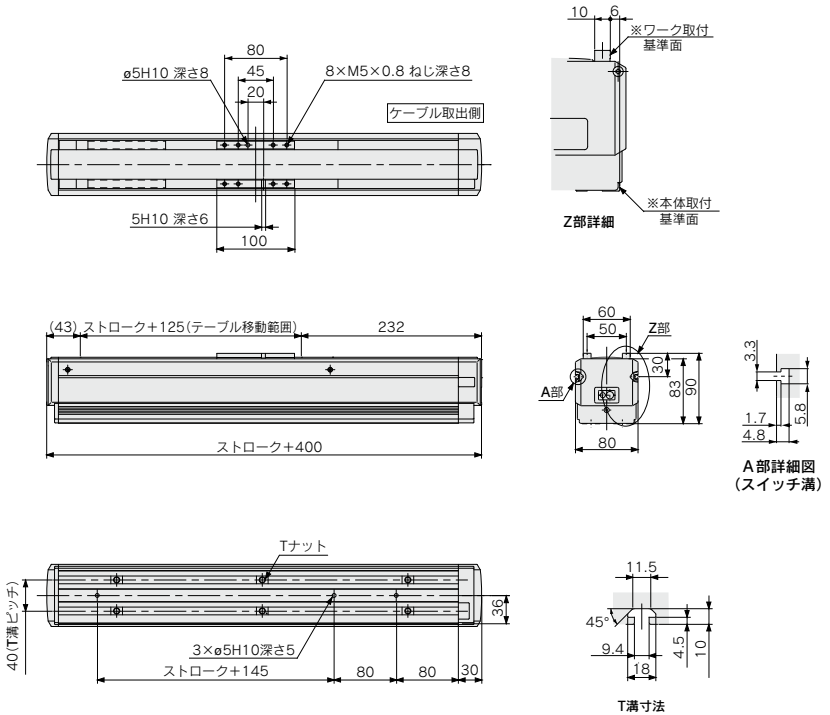
最大負荷の場合

ドライバー種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバー種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H10□NB

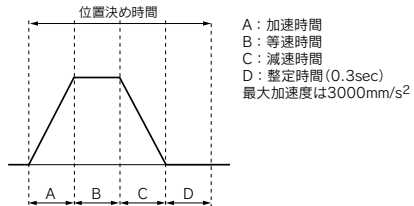


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

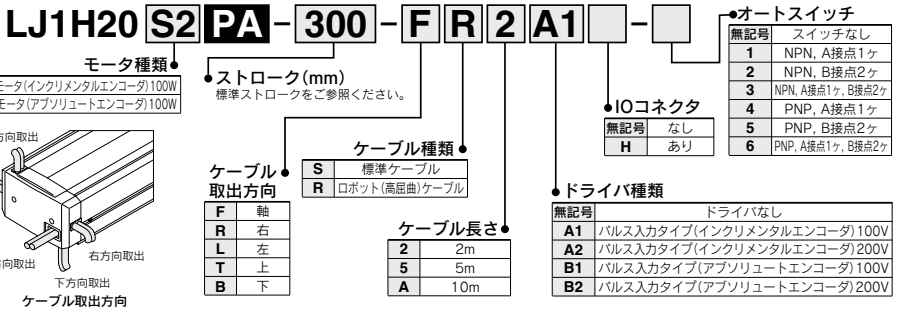
研削ボールねじ

φ15mm/リード10mm

LJ1H20 Series



型式表示方法



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		7.7	8.9	10.1	11.2	12.6	13.7
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg		30					
	最大速度	mm/s		500					
	繰返し位置決め精度	mm		±0.02					
主要部品	モータ			ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ			インクリメンタル/アブソリュート方式					
	送りねじ			研削ボールねじ φ15mm リード10mm					
	ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合			カップリング付					
ドライバ	型式			LECS□□-□(詳細P.885)					

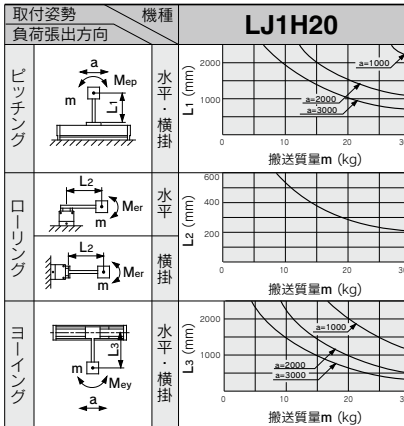
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

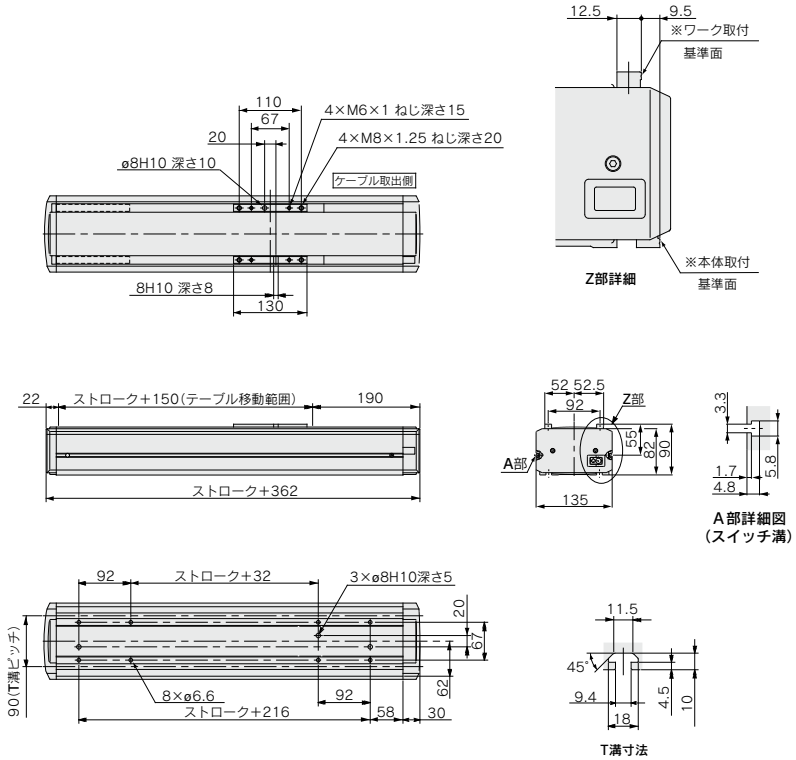
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H20□PA

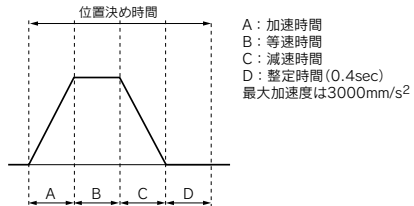


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

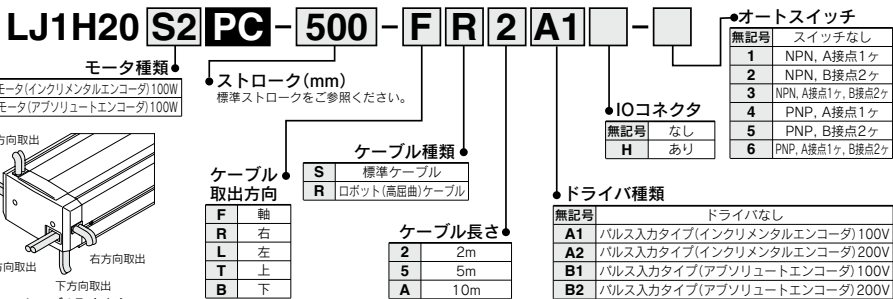
研削ボールねじ

φ15mm/リード20mm

LJ1H20 Series



型式表示方法



仕様

		標準ストローク	mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量	kg		12.6	13.7	14.5	15.3	17.2	18.6
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg		30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s		1000	1000	930	740	600	500
	繰返し位置決め精度	mm		±0.02					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)							
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式							
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード20mm							
	ガイド	高剛性直動ガイド							
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付							
	型式	LECS□□□□(詳細P.885)							

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.797の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

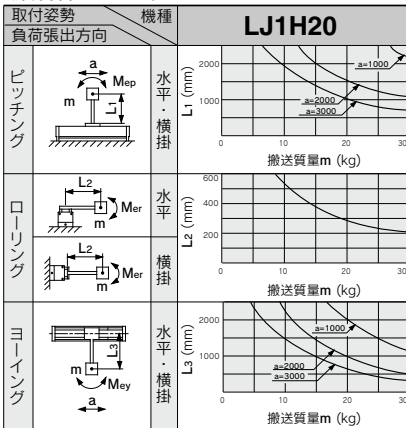
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

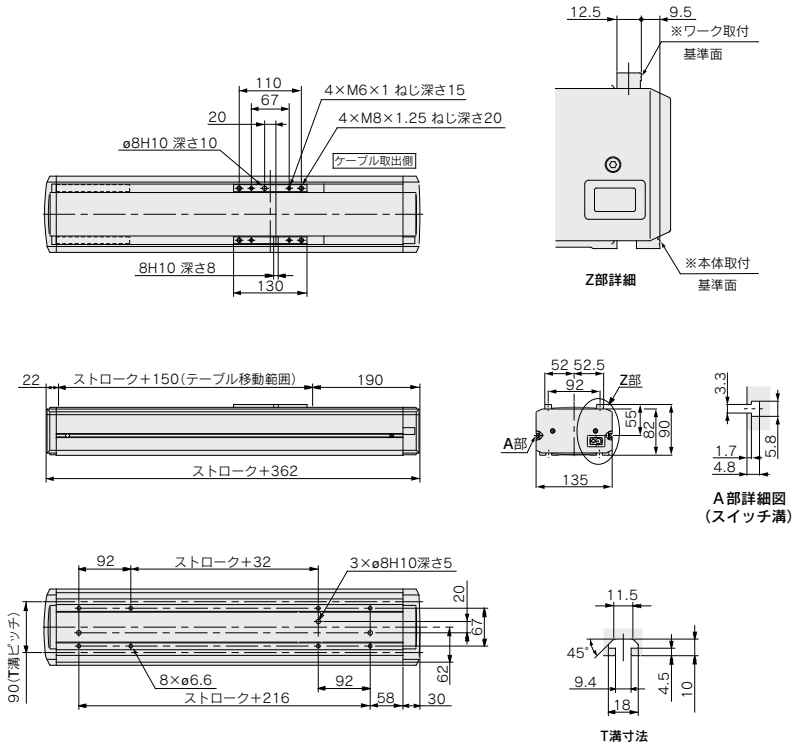
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H20□PC

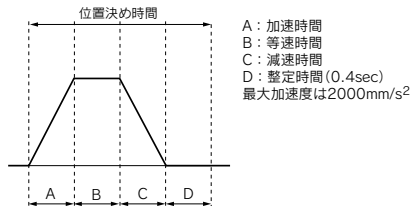


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.5	10.5	50.5	100.5	
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5	
	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9	

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)			
	15	20	25	30
LJ1H20□PC-500□	1000	700	500	500
LJ1H20□PC-600□	1000	700	500	500
LJ1H20□PC-700□	930	600	500	500
LJ1H20□PC-800□	740	600	500	500
LJ1H20□PC-900□	600	500	500	500
LJ1H20□PC-1000□	500	500	500	500

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ

φ15mm/リード10mm

LJ1H20 Series



型式表示方法

LJ1H20

S2

NA

300

F

R

2

A1

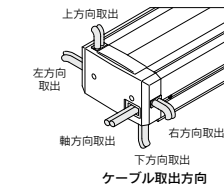
●オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

モータ種類

●ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。



ケーブル取出方向

ケーブル取出方向

ケーブル種類	ケーブル取出方向
S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル
F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

●IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

●ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	7.7	8.9	10.1	11.2	12.6	13.7
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度	mm/s	500					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
主要部品	モータ		ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式					
	送りねじ		転造ボールねじ φ15mm リード10mm					
	ガイド		高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合		カップリング付					
ドライバ	型式		LECS□□□(詳細P.885)					

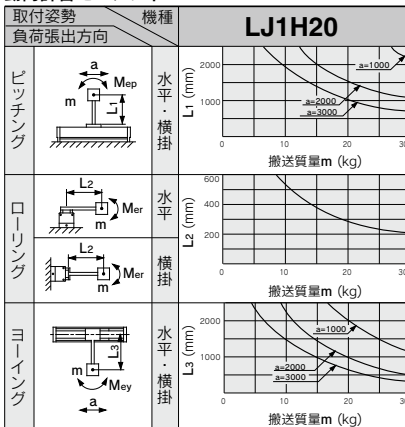
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量(kg)
a : ワークの加速度(mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

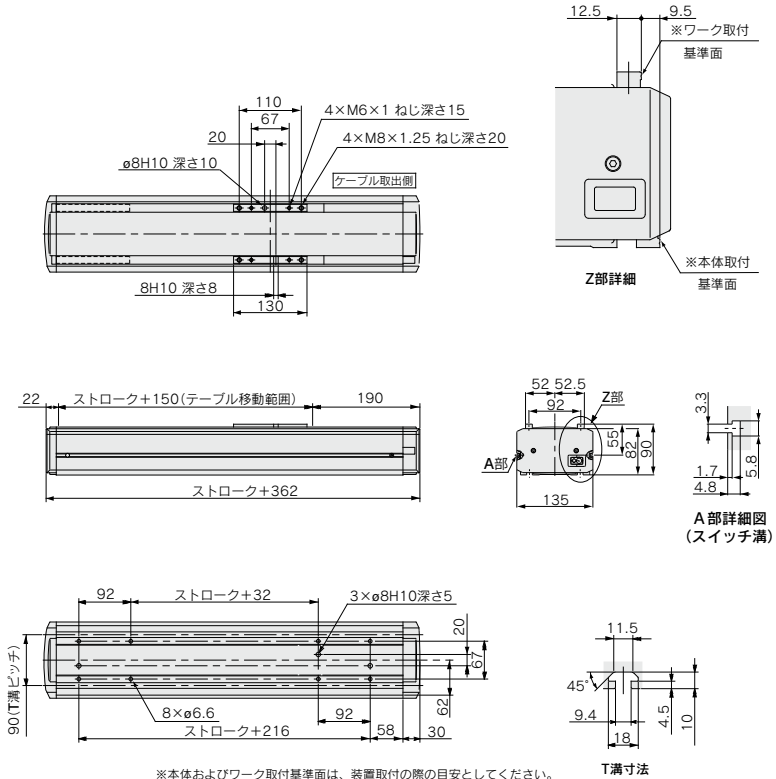
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H20□NA

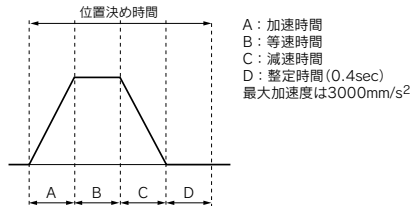


- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ

φ15mm/リード20mm

LJ1H20 Series



型式表示方法

LJ1H20

S2

NC

500

F

R

2

A1

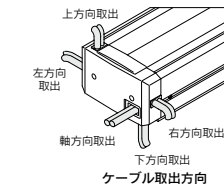
●オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	PNP, A接点1ヶ
2	PNP, B接点2ヶ
3	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

●モータ種類

●ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。



ケーブル取出口方向

●ケーブル取出口方向

ケーブル種類	取出口方向
S 標準ケーブル	F 軸
R ロボット(高屈曲)ケーブル	R 右
	L 左
	T 上
	B 下

●ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

●ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

●IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

●ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

性能	標準ストローク	mm	500	600	700	800	900	1000
	本体質量	kg	12.6	13.7	14.5	15.3	17.2	18.6
使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)						
可搬質量	kg	30						
最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	500	
繰返し位置決め精度	mm	±0.05						
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	LECS□□□□(詳細P.885)						

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.801の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

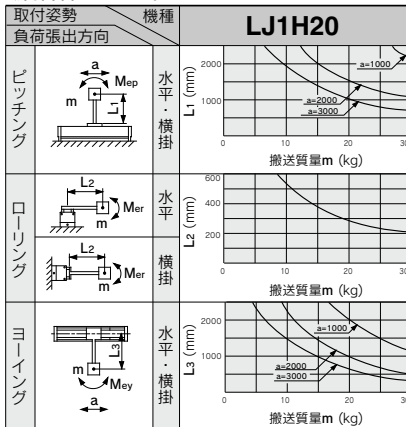
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

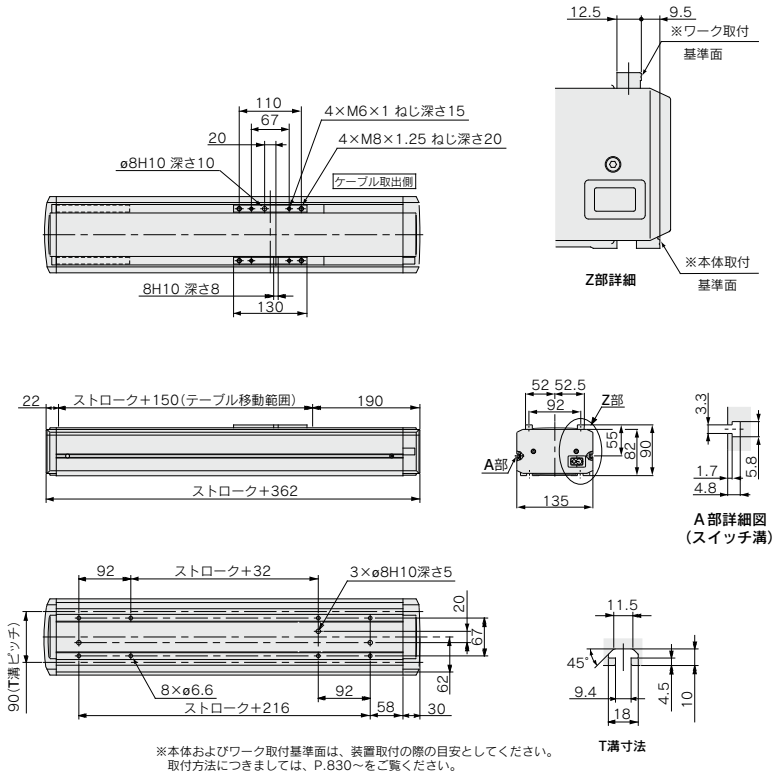
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

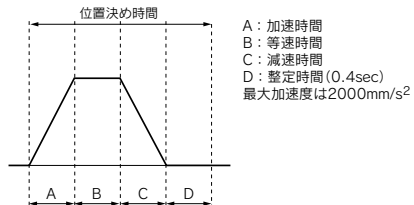
外形寸法図／LJ1H20□NC



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	500	1000
速度 (mm/s)	10	0.6	1.5	10.5	50.5	100.5
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5
	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)			
	15	20	25	30
LJ1H20□NC-500-□	1000	700	500	500
LJ1H20□NC-600-□	1000	700	500	500
LJ1H20□NC-700-□	930	600	500	500
LJ1H20□NC-800-□	740	600	500	500
LJ1H20□NC-900-□	600	500	500	500
LJ1H20□NC-1000-□	500	500	500	500

単位(mm/s)

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
φ25mm/リード25mm

LJ1H30 Series



型式表示方法

LJ1H30 S3 PD-300-F R 2 A1

●モータ種類
S3 ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7 ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W

●ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

●ケーブル種類
S 標準ケーブル
R ロボット(高屈曲)ケーブル

●ケーブル長さ
2 2m
5 5m
A 10m

●ケーブル取付方向
F 軸
R 右
L 左
T 上
B 下

●IOコネクタ
無記号 なし
H あり

●オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	PNP, A接点1ヶ
2	NP, B接点2ヶ
3	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

●ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

●モータ種類

仕様

性能	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
	本体質量	kg	16.0	18.0	20.0	22.0	24.0	28.5	33.0	37.0	43.0
使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)									
可搬質量	kg	60									
最大速度 ^{注)}	mm/s	1000								700	500
繰返し位置決め精度	mm	±0.02									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)									
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式									
	送りねじ	研削ボールねじ φ25mm リード25mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
	型式	LECS□□-□(詳細P.885)									

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.803の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

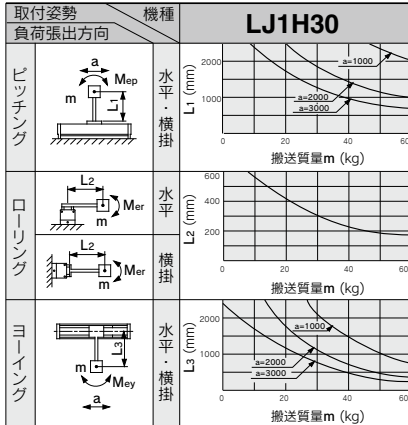
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

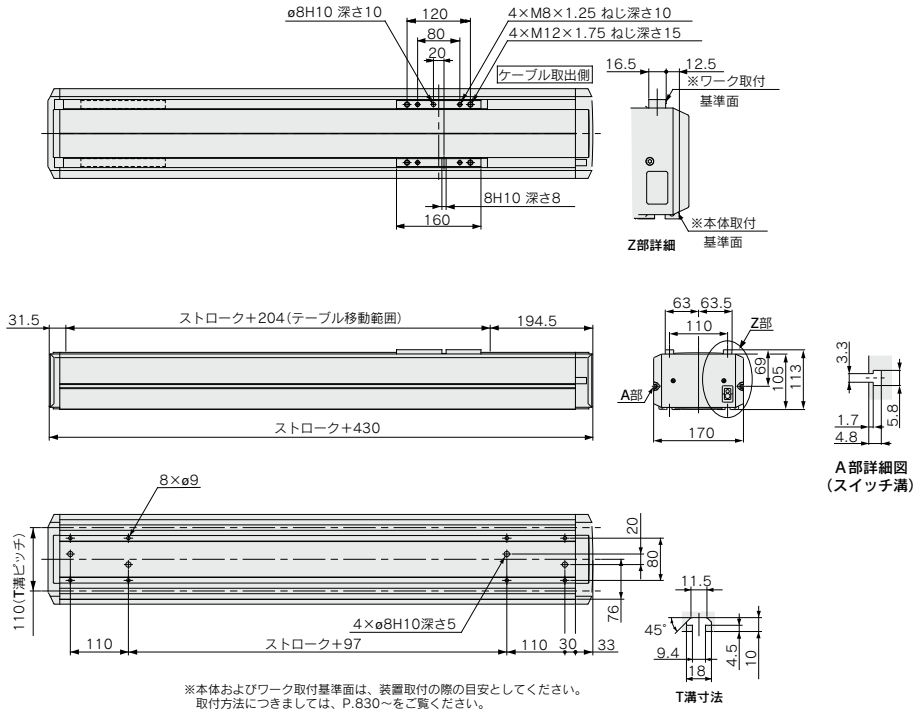
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

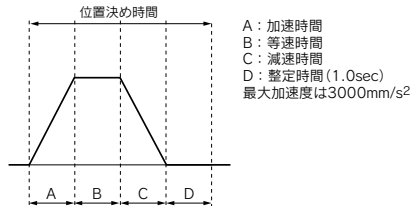
外形寸法図／LJ1H30□PD



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	750	1500
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1
	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)					単位(mm/s)
	10	20	30	40	50	60
LJ1H30□PD-200~1000-□	1000	1000	1000	1000	900	800
LJ1H30□PD-1200-□	700	700	700	700	700	700
LJ1H30□PD-1500-□	500	500	500	500	500	500
LJ1H30□PD-200~1000-□	1000	900	800	700	650	600
LJ1H30□PD-1200-□	700	700	700	700	650	600
LJ1H30□PD-1500-□	500	500	500	500	500	500

※上記の条件を超える場合にはご相談ください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ25mm/リード25mm

LJ1H30 Series



型式表示方法

LJ1H30 S3 ND-300-F R 2 A1

●モータ種類
S3 ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7 ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W

●ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

●ケーブル種類
S 標準ケーブル
R ロボット(高屈曲)ケーブル

●ケーブル長さ
2 2m
5 5m
A 10m

●ケーブル取出方向
F 軸
R 右
L 左
T 上
B 下

●IOコネクタ
無記号 なし
H あり

●オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	PNP, A接点1ヶ
2	PNP, B接点2ヶ
3	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

●ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

性能	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
	本体質量	kg	16.0	18.0	20.0	22.0	24.0	28.5	33.0	37.0	43.0
使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)									
可搬質量	kg	60									
最大速度 ^{注)}	mm/s	1000								700	500
繰返し位置決め精度	mm	±0.05									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)									
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式									
	送りねじ	転造ボールねじ φ25mm リード25mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
	型式	LECS□□-□(詳細P.885)									

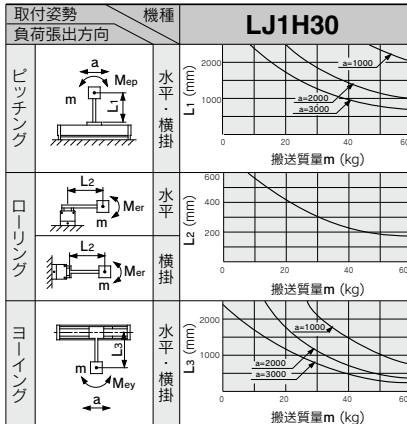
注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.805の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの可否について検討される際は、当社にご相談ください。

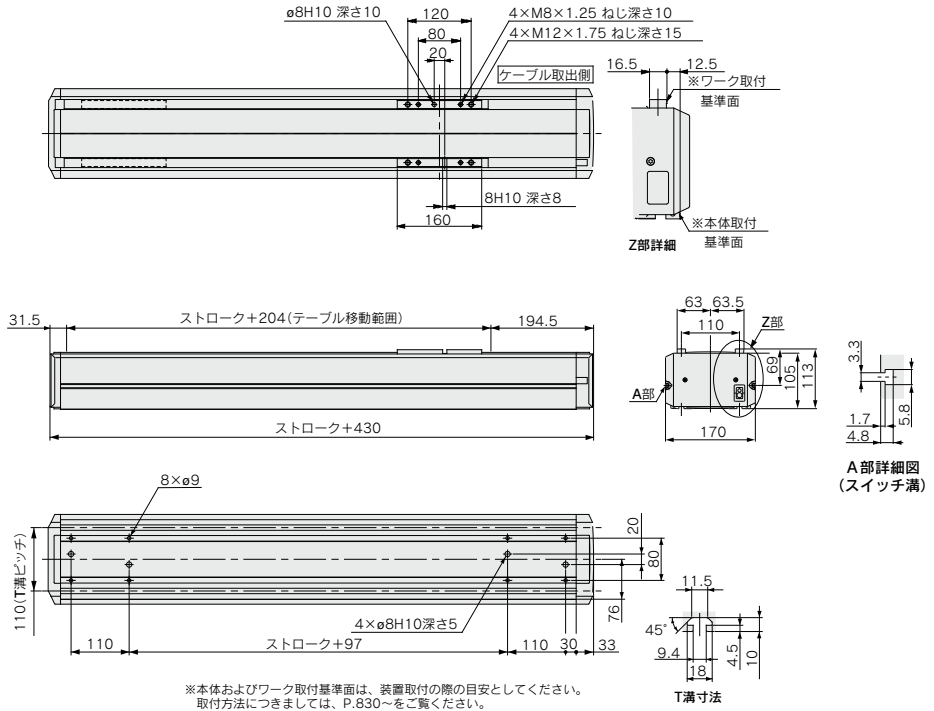
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

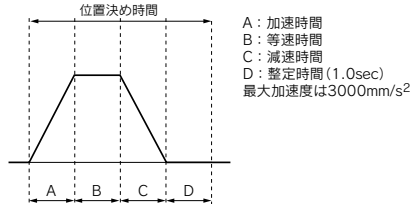
外形寸法図／LJ1H30□ND



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め距離(mm)		1	10	100	750	1500	
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0	
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1	
	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2	
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9	

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)						単位(mm/s)
	10	20	30	40	50	60	
LJ1H30□ND-200~1000-□	1000	1000	1000	1000	900	800	
LJ1H30□ND-1200-□	700	700	700	700	700	700	
LJ1H30□ND-1500-□	500	500	500	500	500	500	
LJ1H30□ND-200~1000-□	1000	900	800	700	650	600	
LJ1H30□ND-1200-□	700	700	700	700	650	600	
LJ1H30□ND-1500-□	500	500	500	500	500	500	

※上記の条件を超える場合にはご相談ください。

- LJ1**
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ

φ12mm/リード8mm

LJ1H10 Series

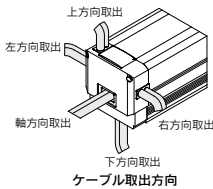


型式表示方法

LJ1H10 S2 PH-300 K-F R 2 A1

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル
取出方向

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		10				
	最大速度	mm/s		400				
	繰返し位置決め精度	mm		±0.02				
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ12mm リード8mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

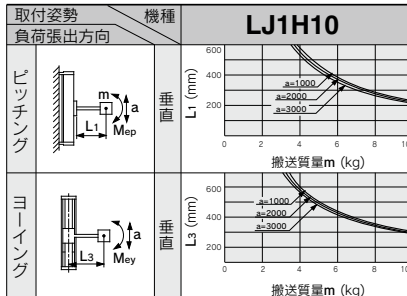
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量(kg)
a : ワークの加速度(mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

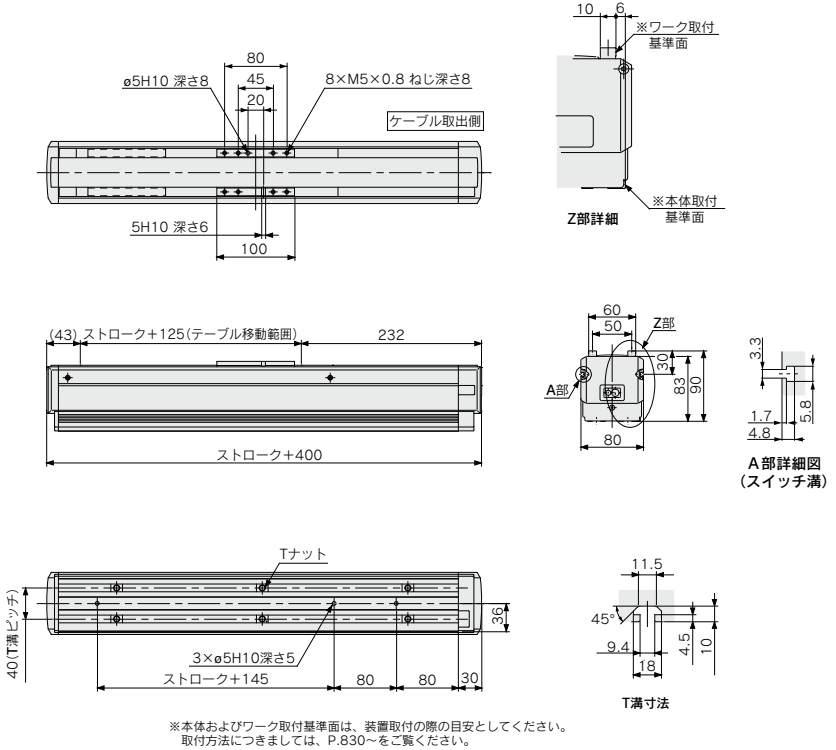
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LJ1H10□PH

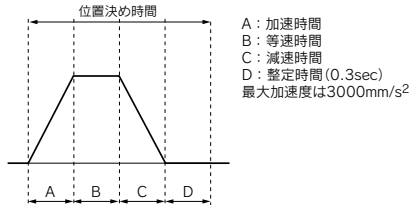


- LJ1**
- LG1**
- LTF**
- LECS□**
- LXF**
- LXP**
- LXS**
- LC6□**
- LZ□**
- LC3F2**
- D-□**
- E-MY**

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ

φ12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

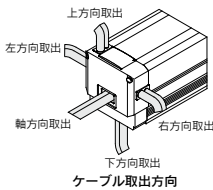


型式表示方法

LJ1H10 S2 PB-300 K-F R 2 A1

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル
取出方向

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		5				
	最大速度	mm/s		600				
	繰返し位置決め精度	mm		±0.02				
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ12mm リード12mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

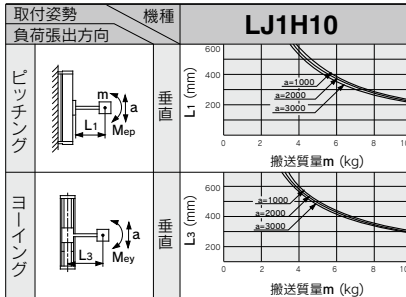
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量(kg)
a : ワークの加速度(mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

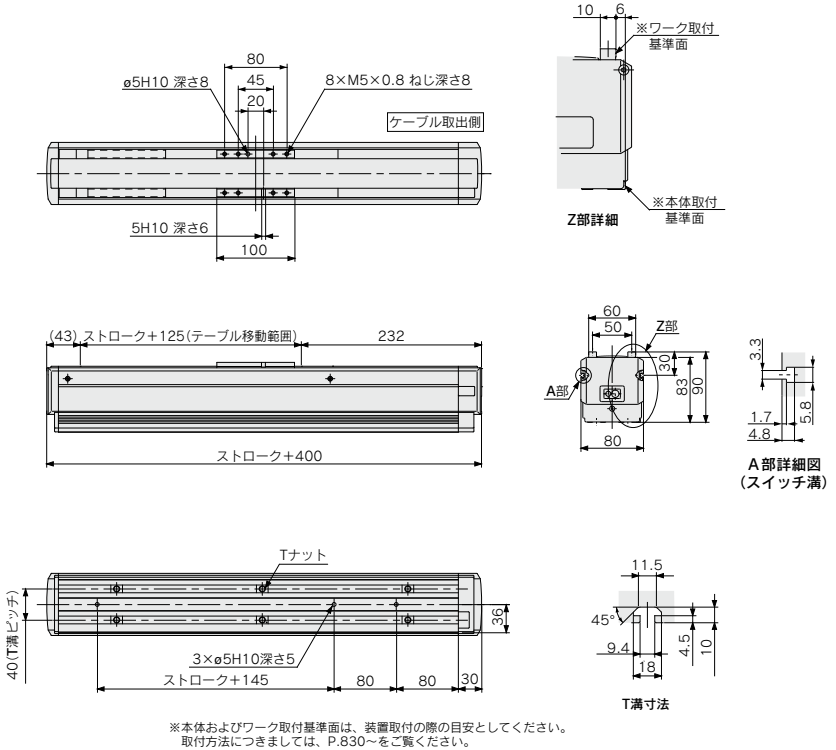
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H10□PB



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

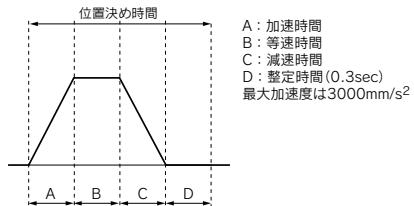
D-□

E-MY

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ

φ12mm/リード8mm

LJ1H10 Series

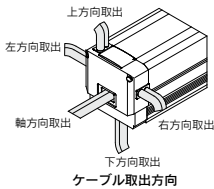


型式表示方法

LJ1H10 **S2** **NH** - **300** **K** - **F** **R** **2** **A1** - -

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル
取出方向

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

・オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

・IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

・ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		10				
	最大速度	mm/s		400				
	繰返し位置決め精度	mm		±0.05				
主要部品	モータ			ACサーボモータ(100W)ロック付				
	エンコーダ			インクリメンタル/アブソリュート方式				
	送りねじ			転造ボールねじ φ12mm リード8mm				
	ガイド			高剛性直動ガイド				
ドライバ	モータ/ねじ間結合			カップリング付				
	型式			LECS□□-□(詳細P.885)				

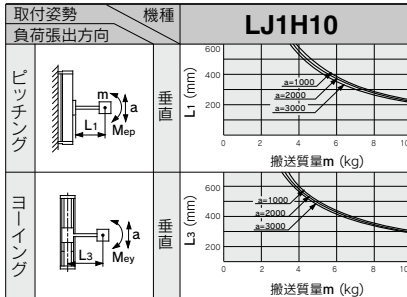
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバー
ハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

(注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

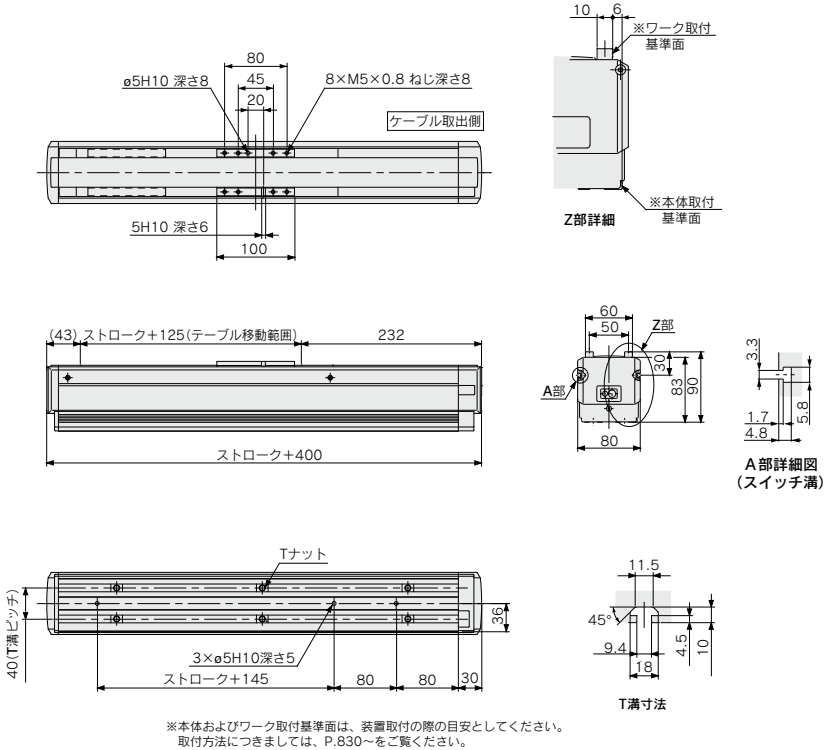
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

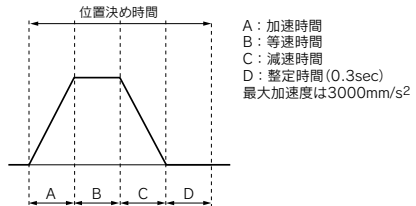
外形寸法図／LJ1H10□NH



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ

φ12mm/リード12mm

LJ1H10 Series



型式表示方法

LJ1H10 S2 NB-300 K-F R 2 A1

●モータ種類
S2 ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6 ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

●ストローク(mm)
 標準ストロークをご参照ください。

●ケーブル種類
S 標準ケーブル
R ロボット(高屈曲)ケーブル

●ケーブル長さ
2 2m
5 5m
A 10m

●ケーブル取出方向
F 軸
R 右
L 左
T 上
B 下

●IOコネクタ
 無記号 なし
H あり

●オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

●ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		5				
	最大速度	mm/s		600				
	繰返し位置決め精度	mm		±0.05				
主要部品	モータ			ACサーボモータ(100W)ロック付				
	エンコーダ			インクリメンタル/アブソリュート方式				
	送りねじ			転造ボールねじ φ12mm リード12mm				
	ガイド			高剛性直動ガイド				
ドライバ	モータ/ねじ間結合			カップリング付				
	型式			LECS□□-□(詳細P.885)				

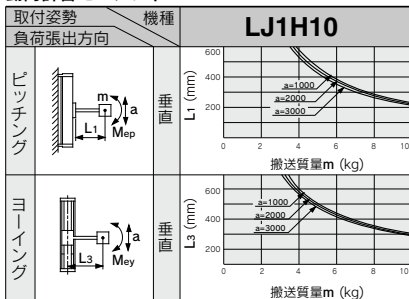
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量 (kg)
 a : ワークの加速度 (mm/s²)
 Me : 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

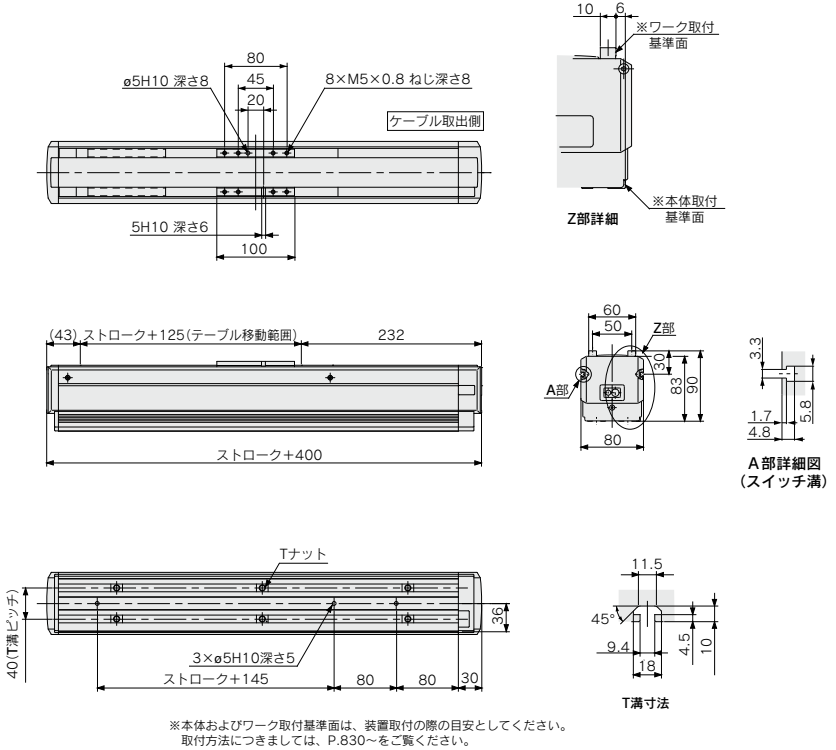
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LJ1H10□NB

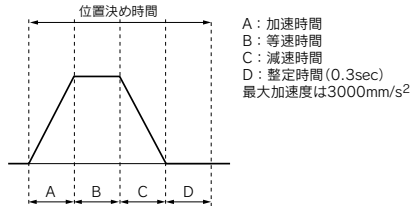


- LJ1**
- LG1**
- LTF**
- LECS□**
- LXF**
- LXP**
- LXS**
- LC6□**
- LZ□**
- LC3F2**
- D-□**
- E-MY**

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ

φ15mm/リード5mm

LJ1H20 Series



型式表示方法

LJ1H20 S2 PF - 300 K - F R 2 A1

- モータ種類**
 - S2 ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
 - S6 ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W
- ストローク(mm)**
 - 標準ストロークをご参照ください。
- ケーブル種類**
 - S 標準ケーブル
 - R ロボット(高屈曲)ケーブル
- ケーブル長さ**
 - 2 2m
 - 5 5m
 - A 10m
- ケーブル取出方向**
 - F 軸
 - R 右
 - L 左
 - T 上
 - B 下
- オートスイッチ**

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ
- IOコネクタ**

無記号	なし
H	あり
- ドライバ種類**

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg	15						
	最大速度	mm/s	250						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02						
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付							
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式							
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード5mm							
	ガイド	高剛性直動ガイド							
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付							
	型式	LECS□□-□(詳細P.885)							

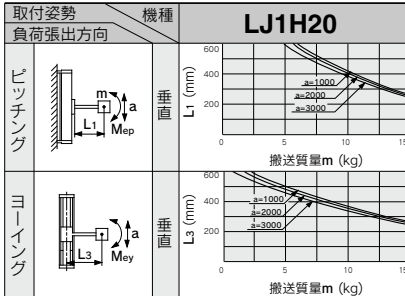
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
 a : ワークの加速度 (mm/s²)
 Me : 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

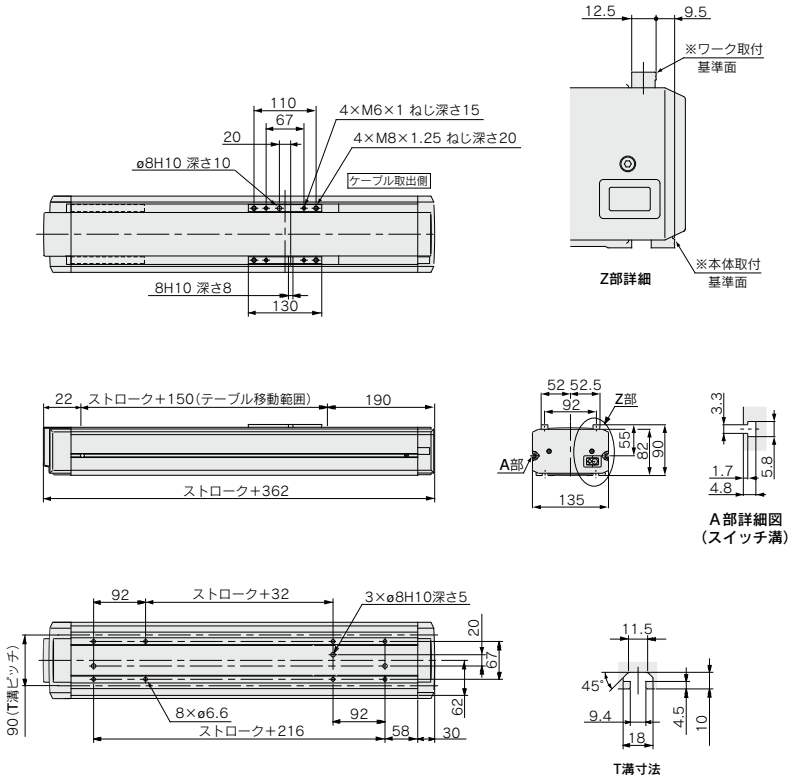
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LJ1H20□PF



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

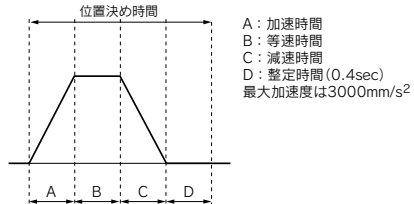
D-□

E-MY

位置決め時間の目安

位置決め距離(mm)		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ

φ15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

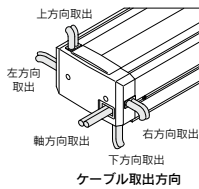


型式表示方法

LJ1H20 S2 PA-300 K-F R 2 A1

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W



ケーブル取出方向

ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル種類

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	8					
	最大速度	mm/s	500					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	LECS□□□□(詳細P.885)						

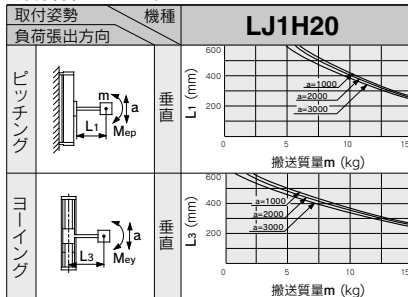
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

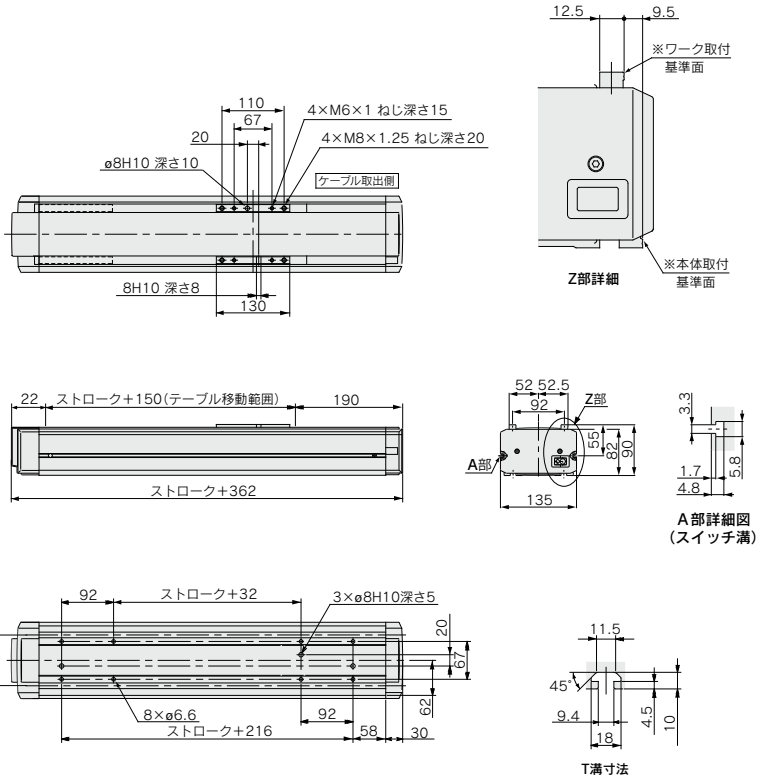
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LJ1H20□PA

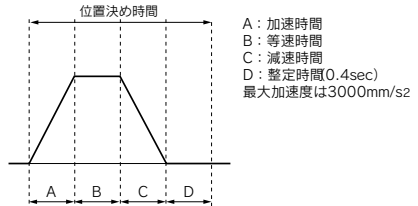


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

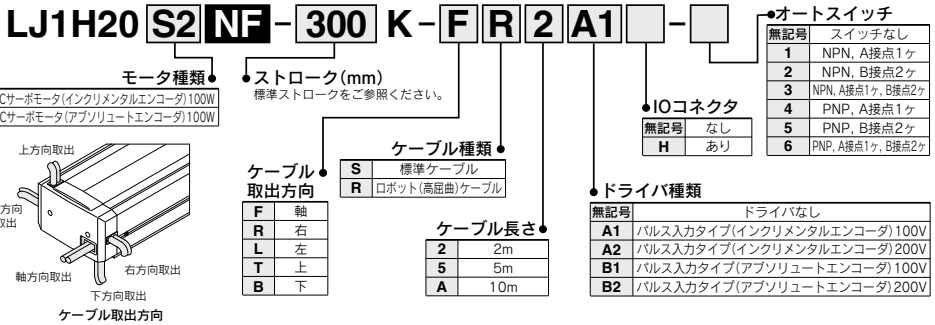
転造ボールねじ

φ15mm/リード5mm

LJ1H20 Series



型式表示方法



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg		15					
	最大速度	mm/s		250					
	繰返し位置決め精度	mm		±0.05					
主要部品	モータ		ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ		転造ボールねじ φ15mm リード5mm						
	ガイド		高剛性直動ガイド						
ドライバ	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

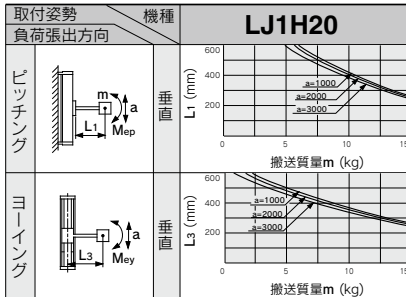
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
 a : ワークの加速度 (mm/s²)
 Me : 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの可否について検討される際は、当社にご相談ください。

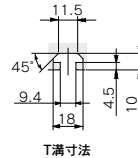
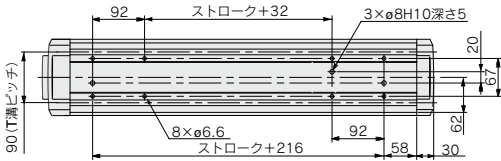
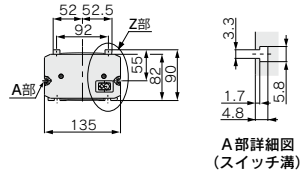
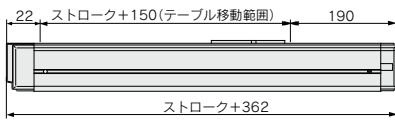
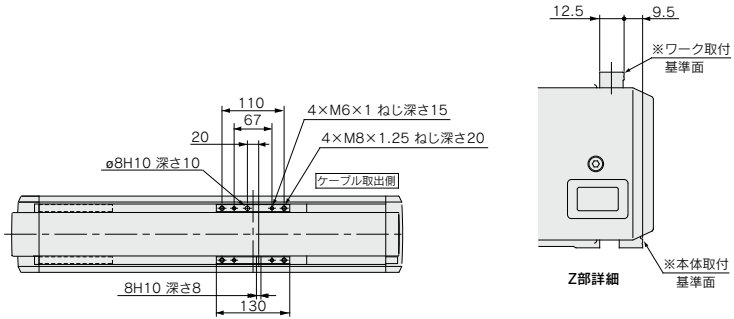
最大負荷の場合

ドライバー種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバー種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LJ1H20□NF

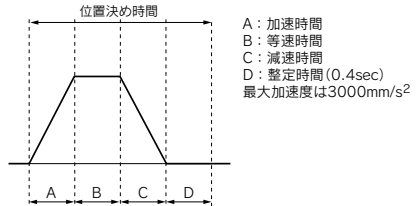


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力

100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ

φ15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

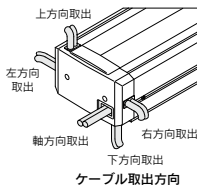


型式表示方法

LJ1H20 S2 NA-300 K-F R 2 A1

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W



ケーブル取出方向

ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル
取出方向

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

●オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

●IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

●ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	8					
	最大速度	mm/s	500					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
ドライバ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

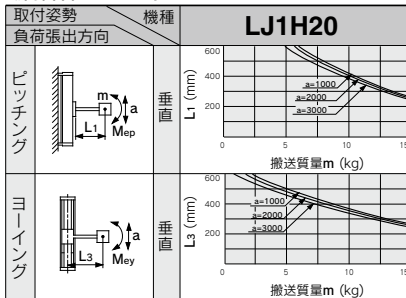
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

m : 搬送質量(kg)
a : ワークの加速度(mm/s²)
Me: 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの可否について検討される際は、当社にご相談ください。

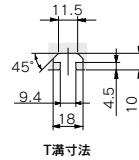
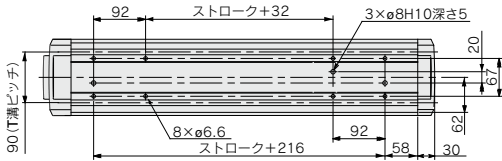
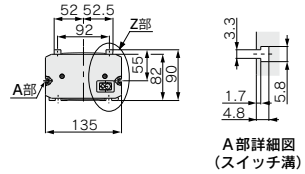
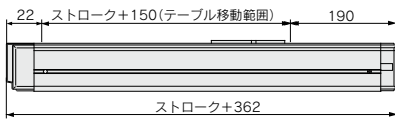
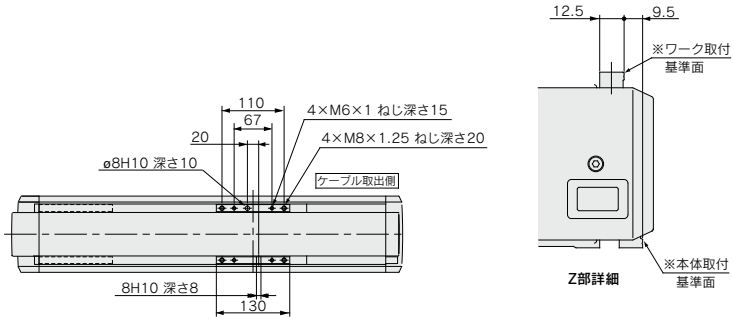
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LJ1H20□NA

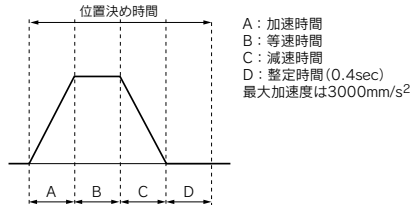


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
φ20mm/リード10mm

LJ1H30 Series

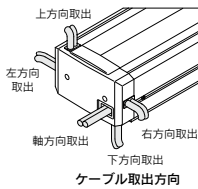


型式表示方法

LJ1H30 S3 PA-300 K-F R 2 A1

モータ種類

S3	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W



ケーブル取出方向

ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	16.3	18.3	20.3	22.3	24.3
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg	20				
	最大速度	mm/s	500				
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02				
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)ロック付					
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式					
	送りねじ	研削ボールねじ φ20mm リード10mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)					

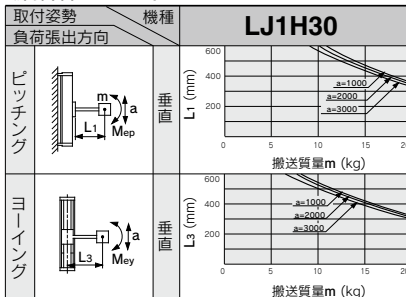
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

m : 搬送質量(kg)
a : ワークの加速度(mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。
注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

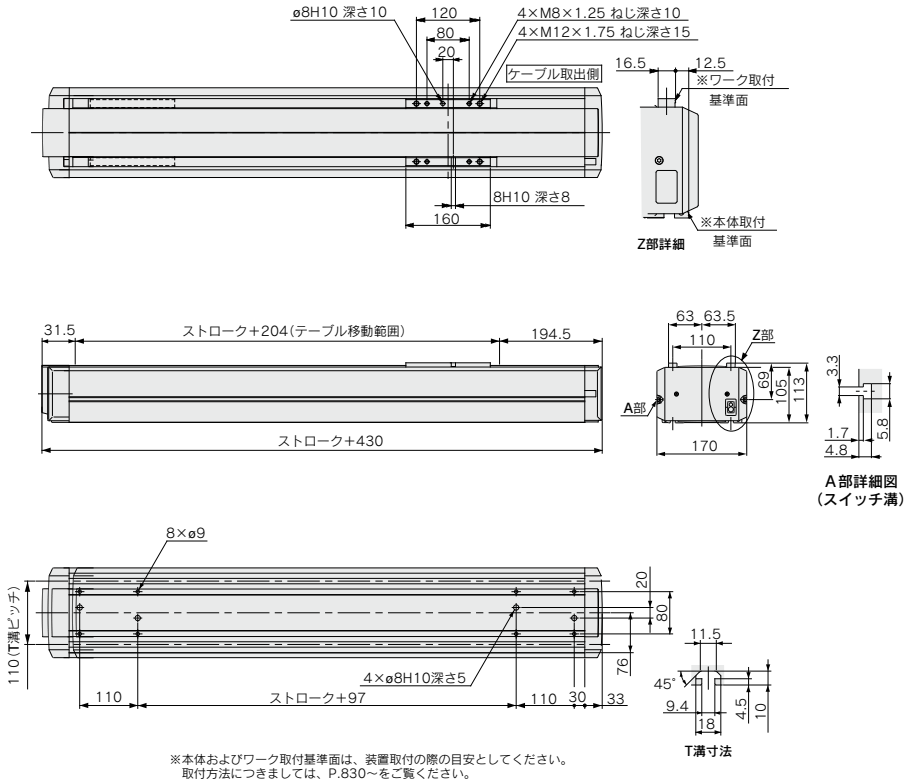
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-12
A2	LEC-MR-RB-12
B1	LEC-MR-RB-12
B2	LEC-MR-RB-12

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

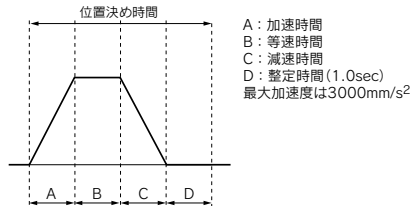
外形寸法図／LJ1H30□PA



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	31.0	61.0
	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ20mm/リード10mm

LJ1H30 Series

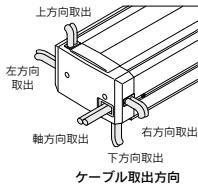


型式表示方法

LJ1H30 S3 NA-300 K-F R 2 A1

モータ種類

S3	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸
R	右
L	左
T	上
B	下

ケーブル種類

S	標準ケーブル
R	ロボット(高屈曲)ケーブル

ケーブル長さ

2	2m
5	5m
A	10m

オートスイッチ

無記号	スイッチなし
1	NPN, A接点1ヶ
2	NPN, B接点2ヶ
3	NPN, A接点1ヶ, B接点2ヶ
4	PNP, A接点1ヶ
5	PNP, B接点2ヶ
6	PNP, A接点1ヶ, B接点2ヶ

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

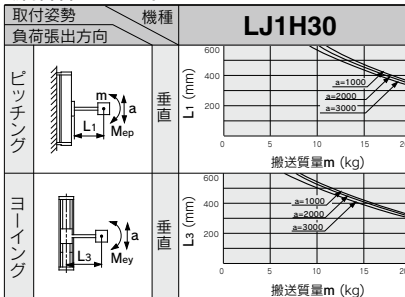
	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	16.3	18.3	20.3	22.3	24.3
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg	20				
	最大速度	mm/s	500				
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05				
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)ロック付					
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式					
	送りねじ	転造ボールねじ φ20mm リード10mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)					

許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

m : 搬送質量(kg)
a : ワークの加速度(mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量(mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。
注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

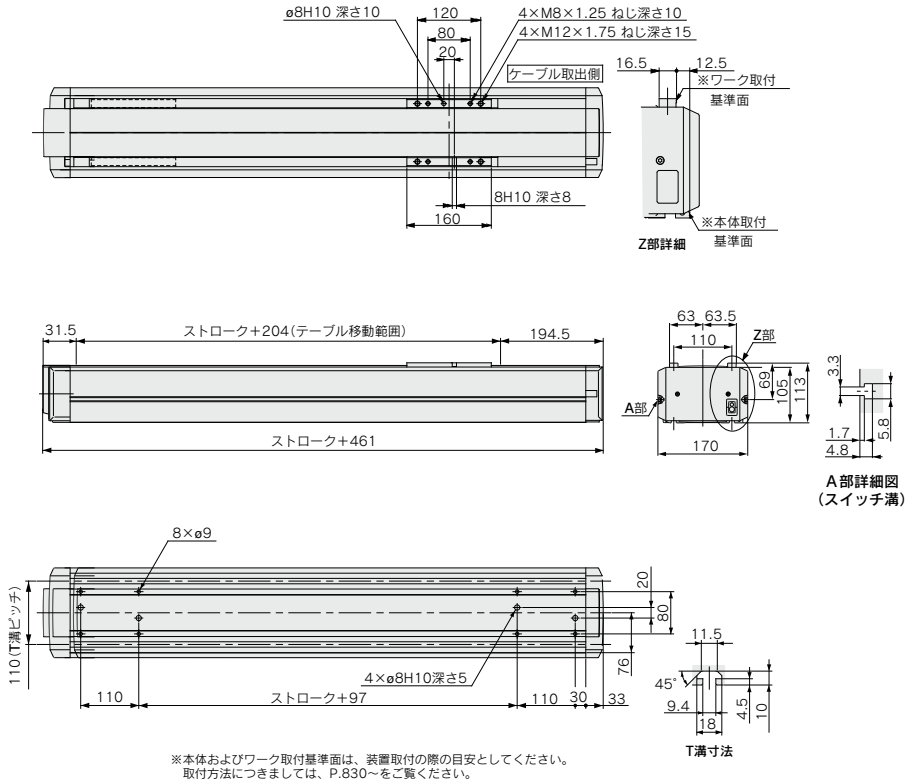
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-12
A2	LEC-MR-RB-12
B1	LEC-MR-RB-12
B2	LEC-MR-RB-12

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

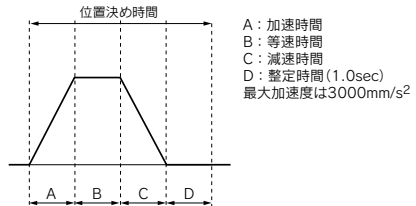
外形寸法図／LJ1H30□NA



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	2.0	11.0	31.0	61.0
	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

※運転条件によって多少異なります。



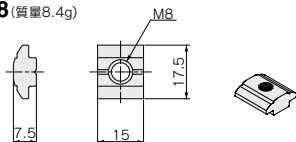
- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

LJ1 Series オプション

電動アクチュエータ取付用Tナット

Tナットは、アクチュエータのT溝を利用して取付ける場合に使用します。
Tナットのみで取付ける場合は下記数量以上で取付けてください。

型式**LJ1-T8** (質量8.4g)



Tナット使用数量

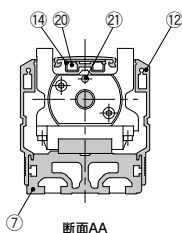
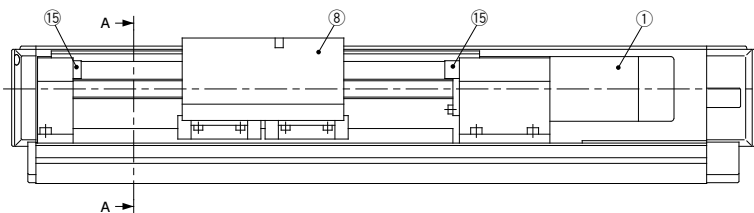
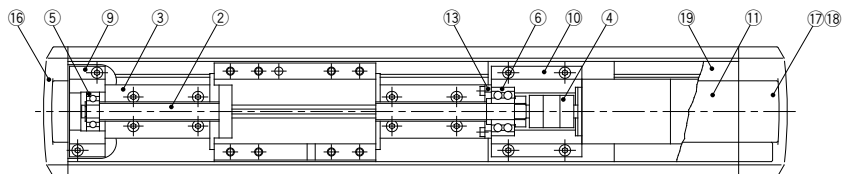
型式	数量
LJ1H10	200mmストローク以下の場合 6ヶ
	300mmストローク以上の場合 8ヶ
LJ1H20	8ヶ
LJ1H30	8ヶ

※LJ1H10シリーズのみ本体にTナットが内蔵されています。

LJ1H Series 構造図

構造図

LJ1H10



断面AA

構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	—	100W
2	送りねじ	—	ボールねじ
3	高剛性直動ガイド	—	—
4	カップリング	—	—
5	ベアリングR	—	—
6	ベアリングF	—	—
7	ボディ A	アルミニウム合金	—
8	テーブル	アルミニウム合金	—
9	ハウジングA	アルミニウム合金	—
10	ハウジングB	アルミニウム合金	—
11	トップカバー	アルミニウム合金	—

番号	部品名	材質	備考
12	サイドカバー	アルミニウム合金	—
13	ベアリングオサエ	アルミニウム合金	—
14	センサレール	アルミニウム合金	—
15	ダンパ	IIR	—
16	エンドカバー A	PC	—
17	エンドカバー B	PC	—
18	インナカバー	PC	—
19	モータカバー	PC	—
20	オートスイッチ	—	—
21	磁石	—	—

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

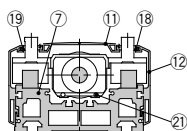
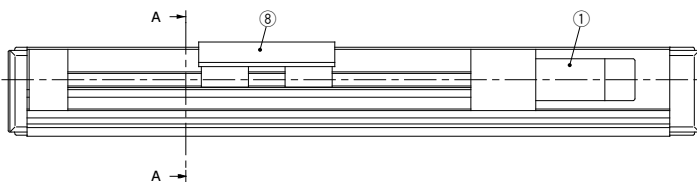
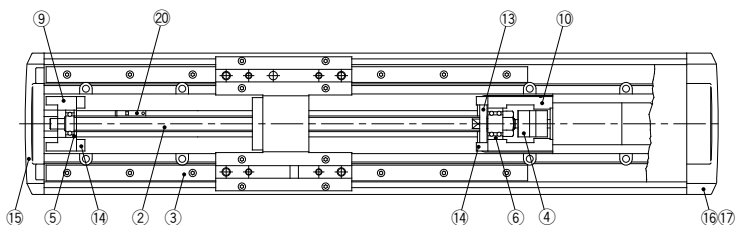
D-□

E-MY

LJ1H Series

構造図

LJ1H20



断面AA

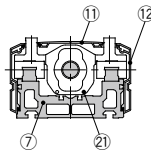
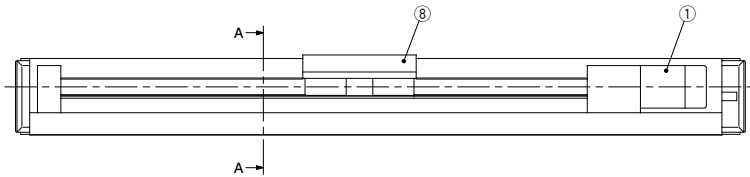
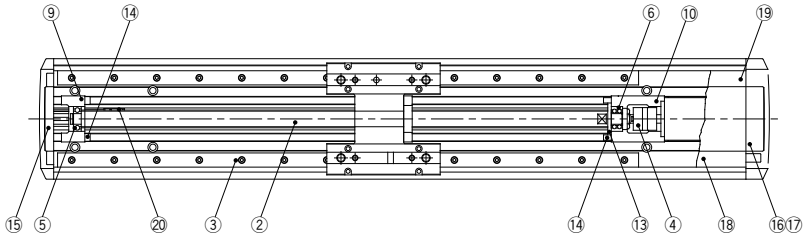
構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	—	100W
2	送りねじ	—	ボールねじ
3	高剛性直動ガイド	—	
4	カップリング	—	
5	ベアリングR	—	
6	ベアリングF	—	
7	ボディ A	アルミニウム合金	
8	テーブル	アルミニウム合金	
9	ハウジングA	アルミニウム合金	
10	ハウジングB	アルミニウム合金	
11	トップカバー	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
12	サイドカバー	アルミニウム合金	
13	ベアリングオサエ	アルミニウム合金	
14	ダンパ	IIR	
15	エンドカバー A	PC	
16	エンドカバー B	PC	
17	インナカバー	PC	
18	モータカバー R	PC	
19	モータカバー L	PC	
20	オートスイッチ	—	
21	磁石	—	

構造図

LJ1H30



断面AA

構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモーター	—	200W
2	送りねじ	—	ボールねじ
3	高剛性直動ガイド	—	
4	カップリング	—	
5	ベアリングR	—	
6	ベアリングF	—	
7	ボディ A	アルミニウム合金	
8	テーブル	アルミニウム合金	
9	ハウジングA	アルミニウム合金	
10	ハウジングB	アルミニウム合金	
11	トップカバー	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
12	サイドカバー	アルミニウム合金	
13	ベアリングオサエ	放棄鋼	カニゼンめっき
14	ダンパ	IIR	
15	エンドカバー A	PC	
16	エンドカバー B	PC	
17	インナカバー	PC	
18	モーターカバー A	PC	
19	モーターカバー B	PC	
20	オートスイッチ	—	
21	磁石	—	

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

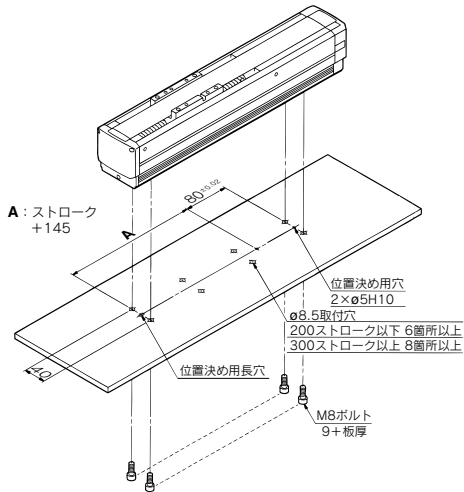
D-

E-MY

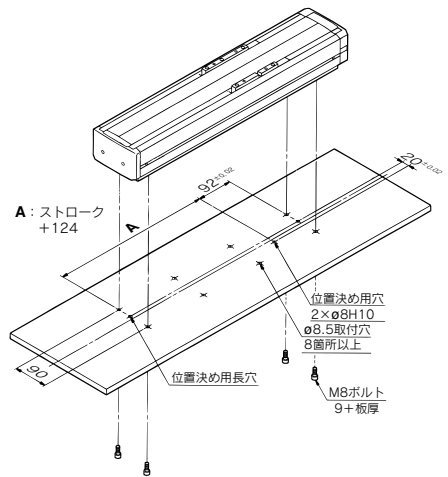
LJ1 Series 取付方法

Tスロット底面取付

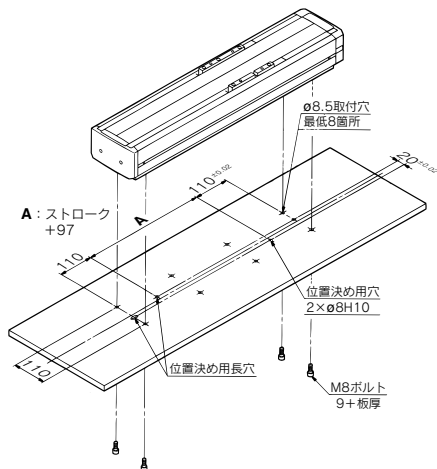
LJ1H10



LJ1H20



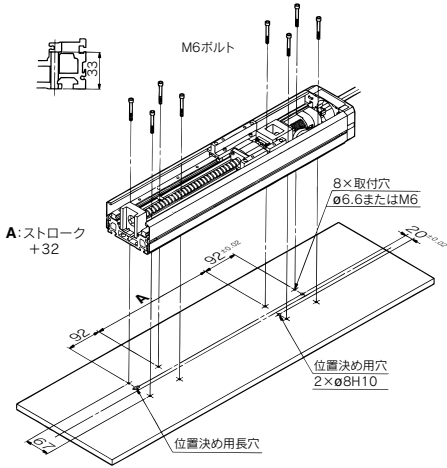
LJ1H30



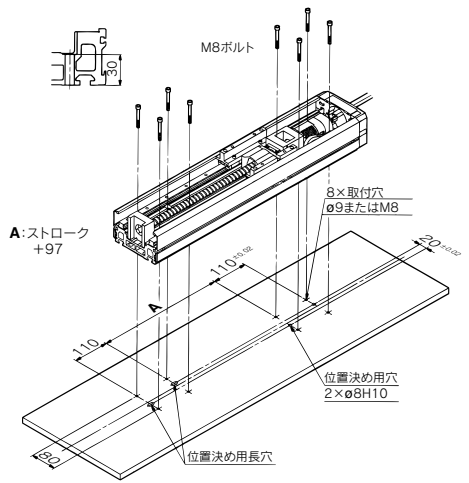
- 注1) 取付用Tナット(LJ1-T8)はLJ1H10の場合、本体に付属されていますが、それ以外の機種はオプションとなります。(P.826)
- 注2) 本体へのTナット挿入に際しては両端のカバーを取り外し、T溝へ挿入してください。
- 注3) 本体位置決めが必要な場合には、ピン穴加工も併せて行ってください。

上面取付

LJ1H20



LJ1H30



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

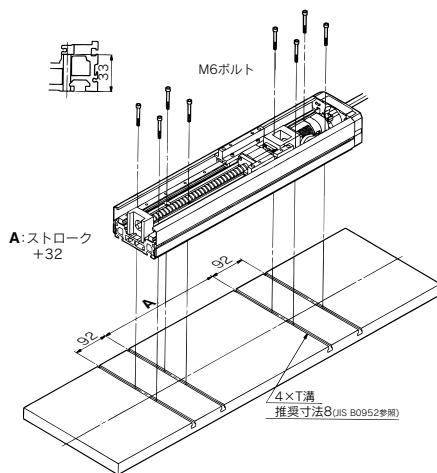
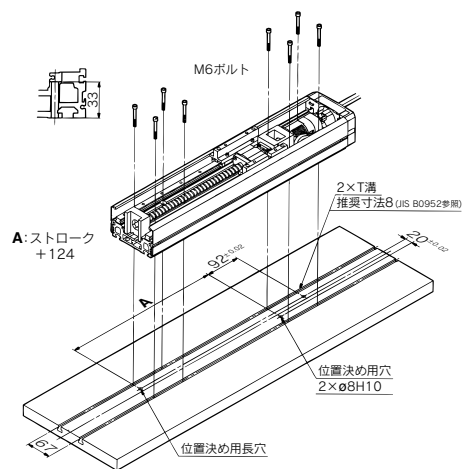
D-□

E-MY

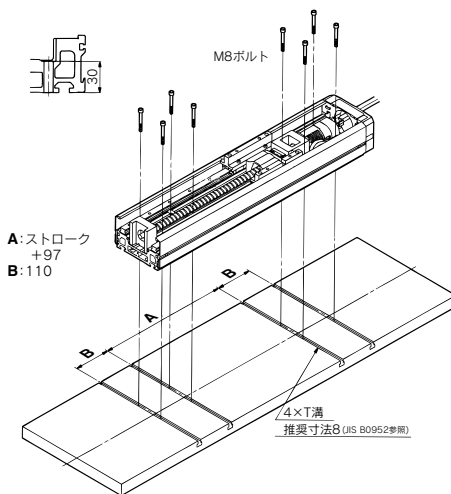
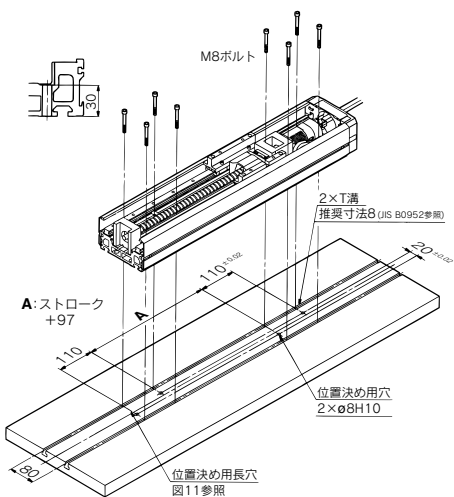
LJ1 Series

上面取付(架台側のT溝を使用する場合)

LJ1H20



LJ1H30

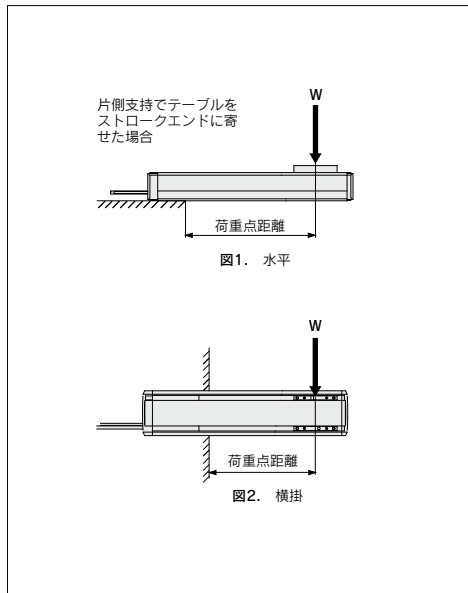


LJ1 Series たわみデータ

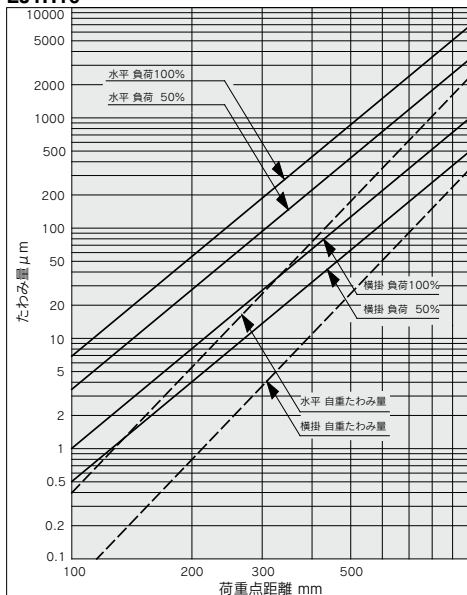
たわみデータ/LJ1H

※ボダイの断面二次モーメントによる計算値です。

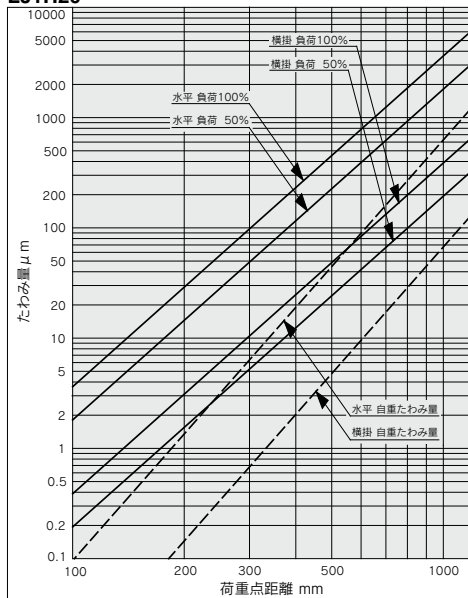
各シリーズごとに荷重と荷重点Wにおけるたわみ量を下記のグラフに示します。



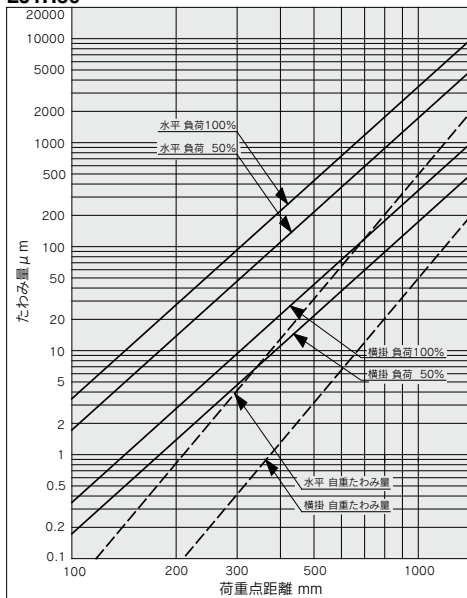
LJ1H10



LJ1H20



LJ1H30



LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY